361202954 A SEP 1986

(54) BRAKE MAGNIFICATION DEVICE

(11) 61-202964 (A)

(43) 8.9.1986 (19) JP

(21) Appl. No. 60-42987

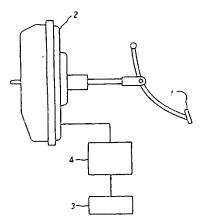
(22) 5.3.1985

(71) NISSAN MOTOR CO LTD (72) MASATOSHI NAKAMURA

(51) Int. Cl<sup>4</sup>. B60T8/44

PURPOSE: To keep the continuation of a wheel lock condition to a minimum by prohibiting a rise of the boost force changed in response to the depression force of a brake pedal when a wheel is detected to be put in a lock condition.

CONSTITUTION: A brake magnification device 2 normally controls the boost force so that the car deceleration is changed at the constant relationship with the depression force of a brake pedal 1. In this case, a wheel lock detection means 3 detecting that a wheel is put in a lock condition is provided. When this detection means 3 detects a wheel lock condition, a boost force rise prohibition means 4 controls the boost force to prohibit its rise while a wheel is locked. Accordingly, it can be prevented that the depression quantity of the brake pedal 1 becomes abnormally large during a wheel lock condition and the operation feeling of the brake pedal is deteriorated.



1: brake pedal. 2: brake magnification device. 2: wheel lock detection means. 4: boyst force rise prohibition means

### ⑩ 公 開 特 許 公 報 (A) 昭61 - 202964

⑤Int Cl.⁴

識別記号

庁内整理番号

❸公開 昭和61年(1986)9月8日

B 60 T 8/44

7401 - 3D

審査請求 未請求 発明の数 1 (全7頁)

**劉発明の名称** ブレーキ倍力装置

②特 願 昭60-42987

**愛出** 願 昭60(1985)3月5日

⑩発明者 中村 正俊

横浜市神奈川区宝町2番地 日産自動車株式会社内

⑪出 願 人 日産自動車株式会社

横浜市神奈川区宝町2番地

砂代 理 人 弁理士 杉村 暁秀

外1名

明 細 [

1. 発明の名称 プレーキ倍力装置

2. 特許請求の範囲

1 ブレーキベダルの踏力に対し車両減速度が 一定の関係をもつて変化するようブースト力を制 御されるブレーキ倍力装置において、

取輪がロック状態になつたのを検出する取輪ロック検出手段と、

車輪のロック中前記プースト力の上昇を禁止するプースト 力上昇禁止手段とを設けてなることを 特徴とするプレーキ倍力装置。

3. 発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

本発明は車両のプレーキシステムにプレーキベ ダルの踏力を助勢(プースト)する目的で用いら れるプレーキ倍力装置に関するものである。

(従来の技術)

ブレーキ倍力装置としては油圧式、異空式等種 々のものが知られており、本類出願人も先に特願 昭 5 8 - 1 8 8 8 9 8 号により、ブレーキペダル の 踏力に対し車両減型度が、車体荷重の変化やブレーキ 摩擦 材の 経時 熔耗等に 左右されることなく一定の関係を 持つ て変化する よう ブースト 力を 制御する 構成と した ブレーキ 倍 力 装置を 提案済で ある。

\*(発明が解決しようとする問題点)

が長くなることがある。

(関ロ点を解決するための手段)

本発明はこれらの問題を解決するため、第1図にその概念を示す如く、フレーキペダル1の前力に対し車両減速度が一定の関係をもつて変化のする。第1回ではカフーストカを制御されるアレーキ倍力を設出するのである。第1回になるものである。第1回になるものである。第1回になるものである。第1回になるものである。第1回になるものである。第1回になるものである。

#### (作 出)

1

ストン18に作用させてビストン13を図示の右 限位徴に弾支する。

プレーキペダルの防込時オペレーディングロッド18は図中左行され、ブッシュロッド17を介しプレーキマスターシリンダを作動させて、東両を制動することができる。そしてこの間、本体10は窒15,16内の圧力度に応じた力(プースト力)でオペレーティングロッド18及びブッシュロッド17を図中左方へ付勢し、ブレーキペダルの魅力を助勢することができる。

かかる ブースト 力を制御 し得るようにする ために、 窒1 5 は管路 2 1により 定食圧 成 2 2に 接続するも、 窒1 8 は管路 3 8により 電母 升 1 1 は の 制御 圧出口ポート 2 4 に 観録 する。 電軽 升 1 1 は その他に 定食 圧 減 2 2 に 過じた 食圧 入口 ポート 2 5 及び 定高圧 減 2 8 に 通じた 高圧 入口 ポート 3 7を 付し、 ポート 2 4 を ポート 2 5 , 2 7 に 海択 に 適 じ たり、 ポート 2 4 を ポート 2 5 , 2 7 から 遊 断 し た り、 ポート 2 4 を ポート 2 5 , 2 7 から 遊 断 し た サ 、 ポート 2 4 からの制御 圧を そのままに 保 つ

きくなつてプレーキベダルの操作フィーサングが 感くなるのを妨止し得ると共に、プレーキベダル の 訳放時プレーキ力の低下を選やかに行なわせ得 て 制動解除 倒れを回避し得ることとなる。

#### ( 実施例 )

以下、本発明の契飾例を図面に基づき群細に説明する。

ものとする。

この目的のため電磁弁11は伸砲弁体 2 8 と、

「野性弁体 2 9 とを其え、弁体 2 9 をばわ 3 0 により 図示の閉位 電に 弾 支する。 そして、

井体 3 9 を 図中下離させるためのソレノイド 3 2 を設け、このソレノイドは通電時電流1 に比例した大きさの電磁力により弁体 2 9 を図示の位置が 5 図中下縄すせるものとする。

5 遮断するもポート89に通じさせるものとする。 コントローラ 8 8 には、オペレーティングロッ ド18に設けられ、これに入力されるブレーキベ ダル踏力 Pp を検出する踏力検出手段 8 4 からの 信号、車輪(図示せず)の回転退度Vgrを検出す る車輪亜検出手段35からの信号、及び車両の旅 速度α<sub>R</sub>を検出する減速度検出手段 3 g からの信 号を夫々入力する。コントローラ88は第8図の 如く中央処理ユニクト (CPU) 8 3 a 、ランダムア クセスメモリ (RAM) 8 8 C、 A / D変換器 8 8 d、 出力インターフェース回路 ( I/O ) S S e 、及び 増幅器 8 8 f よりなる適常のマイクロコンピュー タとし、上記の入力情報に基づき第4図及び第 5 図の制御プログラムを実行して電磁弁11、詳し くはソレノイド32の駆動電流主を8段階に制御 するものとする。

第4 図はメインルーチンで、先ずステップ 40においてプレーキベダルの踏力  $\mathbb{F}_p$  を読込み、次のステップ 41 でプレーキベダル踏力  $\mathbb{F}_p$  に対応した車両の目標 派速度  $\alpha_i$  を算出する。次のステ

ステップ 4 8 で α<sub>1</sub> > α<sub>R</sub> と判別する場合、、この

放建度不足が車輪のロックによるものか、ステップ
4 7 で車輪がロックしているか否かをチェックす
る。このチェックは第 5 図のサブルーチンにより
実 説 込む。 次のステップ 5 1 ではこの車輪速 V<sub>w</sub>が
0 か否かを判別し、 V<sub>w</sub>=0 ならステップ 5 2 で車輪非ロックと判定して制御を第 4 図のメインルーチンに戻す。

 ップ 4 2 では 車両の 実 放 速 度  $\alpha_R$  を 競込み、 次 の ステップ 4 3 に おいて 実 放 速 度  $\alpha_R$  と 目 像 放 速 度  $\alpha_1$  と の 比 飲を 行な  $\gamma$  。  $\alpha_1$  く  $\alpha_R$  の 場 合、 つ ま り ブースト 力 過 大 で 液 速 度  $\alpha_R$  が 目 は  $\alpha_1$  に 対 し 大 き 過 ぎる 場 合、 ステップ 4 4 で  $\gamma$  = 0 を セット し た ひ き これ を 次 の ステップ 4 5 で 出 力 する。 こ の  $\gamma$  = 0 時 電 磁 井 1 1 は 削 述 し た よ う に ポート 2 4 を の の 時 電 磁 井 1 1 は 削 述 し た よ う に ポート 2 4 を の っ ト 2 5 に 通 じ て 室 1 6 内 の 匠 力 を 室 1 5 内 の の 匠 力 を 室 1 5 内 の の 匠 力 を 室 1 5 内 の の 匠 力 を に 近 付 け る 。 と が で きる。

ステップ 4 8 で  $\alpha_1$  =  $\alpha_R$  と 判別した 場合、つまり ブースト 力が 丁度良く、 液速度  $\alpha_R$  が 目頃  $\alpha_1$  に 一致している 場合、 ステップ 4 8 で 1 =  $i_1$  を セットした 後これを ステップ 4 5 で 出力 する。 この i =  $i_1$  の 時電 融弁 1 1 i 的 述した x 5 に ボート 2 4 を ボート 2 5 7 9 9 の 胚 力 を 変化 さ せ ない。 x つ て ブースト 力は 不 変のままに 保 た れ、 放速度  $\alpha_R$  が 目標  $\alpha_1$  に 一致 している 状態を継続する。

ト 力は 増大され、 被速度  $lpha_R$  を目標  $lpha_i$  に近付けることができる。

ところでステンプ・1において車輪ロックと判プーストカを変化させず、その上昇を第8図中B。
ーストカを変化させず、その上昇を第8図中B。
で示す如くになせずる。なおこの状態でプーストカを変化させても、減速度 a R の不足が車輪のフーストカを担けるものであるため、この波速をついるものであるためがおけると、かかが経路ロンクに発生されることができ、大きによりないの操作フィーリングを終り、できくないの操作フィーキーであると共のの操作フィーキーである。

第 8 図及び第 7 図は 車輪 ロック判定用サブルーチンの他の 2 例を示す。第 8 図の例では、ステツブ 8 0 においてブレーキベダル路 力 Fp を読込み、次のステップ 8 1 においてその変化速度 dFp dt が

正か、 0 又は良かを判別する。 dfp old で M old で

第7 図の例では、ステンプ 1 0 において車両級 速度の目標値  $\alpha_1$  に対する実態値  $\alpha_1$  の偏差が数定ಳ を演算し、次のメテンプ 1 1 でこの偏差が数定ಳ  $\alpha_1$  以上と判別し、且つステンプ 1 2 で車両級選 度 $\alpha_1$  の変化速度  $\frac{d\sigma_1}{dt}$  が数定値  $\frac{d\sigma_2}{t}$  以下と判別す

#### まのプログク練図、

第 4 図及び第 5 図は同マイクロコンピュータの 制御プログラムを示すフローチャート、

第 6 図及び第 7 図は夫々制御プログラムの他の 2 例を示すフローチャート、

第8図は本発明装置の車輪ロック時における動作タイムチャート、

第 9 図は従来装置の車輪ロジク時における動作 タイムチャートである。

- 1 … プレーキペダル 2 … ブレーキ倍力装置
- 8…車輪ロック輸出手段
- 4 … ブースト力上昇祭止手段
- 10 … プレーキ 億 力装置本体
- 11 ... 92 62 #
- 12 … シェル
- 14 ... ダイフフラム
- 17 … ブクシュログド
- 18 … オ ペ レ ー テイングロ フ ド
- 20 …り ターンスプリング
- 22 …定負圧額
- 28 … 定高压剂
- 28,29 … 弁体
- 80,31 …はお
- R2 ... V L 1 1 F
- 83 …コントローラ

る時、ステンプ 9 3 で車輪ロックと判定し、それ 以外ではステップ 9 4 において車輪 4 ロックと判 矩する。

#### ( 毎明の効果・)

かくして本発明プレーキ倍力を置は上述ののロック時プースト力の上昇を設止するシーとはか行ななれまのプレーキを開いている。 中にいることができる従来をできるから、単幅ロックはないないのでは、単幅ロックは繋がった。 中にいることができ、又な感のロックでプレーキのないが異常に大きないのでは、ないのいでは、ないではないのでは、ないのでは、ないのでは、アレーキにないのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのでは、アレーキーのできる。

#### 4.図面の簡単な説明

第1回は本免明プレ→キ倍力装置の既念図、 第2回は本発明装置の一実施例を示すシステム 対、

第3回は同例複単に用いたマイクロコンピュー

B4 …プレーキペダル諸力輸出手数

85 … 医给取检出手段

86 … 車超波速度検出手段

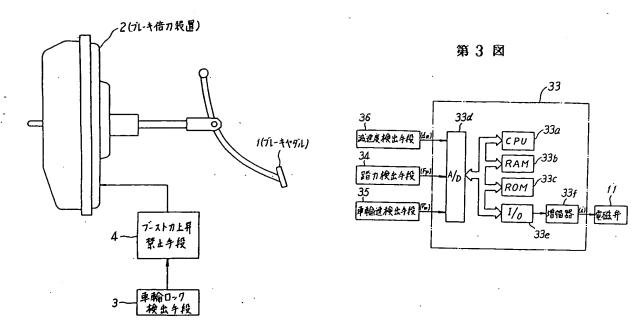
特許出願人 日產自動車株式会社

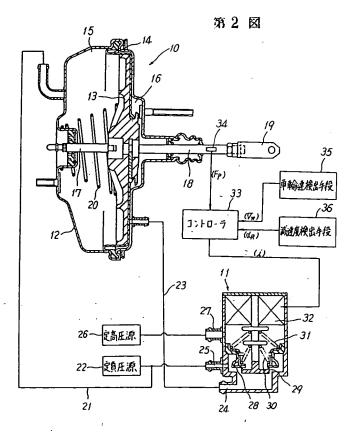
七理人弁理士 杉 村 晩 秀(

fr (1)

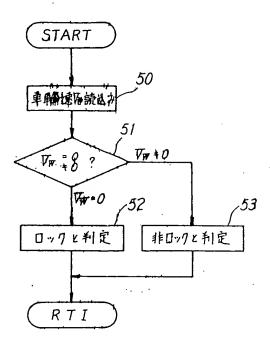
可 弁理士 杉 村 輿 作

第1図

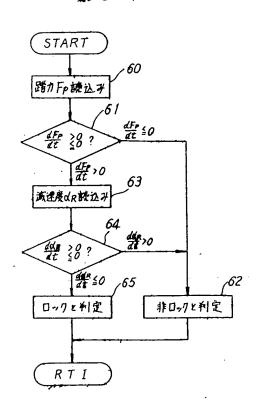




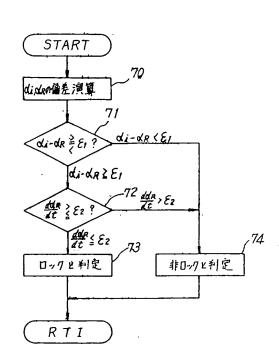
第5図



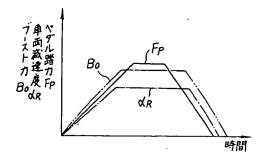
第6图



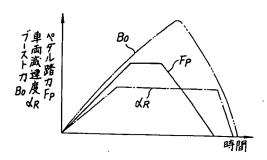
第7図



第8図



第 9 図



# This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

# **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:
☐ BLACK BORDERS
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
FADED TEXT OR DRAWING
☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
OTHER.

## IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.